

BAB 5

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1. Kesimpulan

Berdasarkan keseluruhan rangkaian penelitian yang telah dilakukan, maka dapat diperoleh kesimpulan sebagai berikut :

1. Sistem yang dibangun dapat mendeteksi objek berupa mobil, motor, sepeda dan manusia dalam jarak 1-15 meter.
2. Mobil adalah objek dengan tingkat akurasi tertinggi yaitu 99%. Sedangkan manusia adalah objek dengan tingkat akurasi paling buruk yaitu 56%.
3. Sistem yang dibangun dapat memberi peringatan kepada pengendara ketika terdeteksi adanya objek berupa mobil, motor, sepeda, maupun manusia dalam jangkauan 1-15 meter dengan tingkat kecepatan berkendara maksimal 40km/jam.

5.2. Saran

Sistem yang telah dibangun masih perlu dikembangkan lagi untuk kedepannya, sehingga sistem yang telah dibangun dapat bekerja lebih optimal dan efektif. Adapun saran – saran terhadap pengembangan sistem yang dibangun sebagai berikut :

1. Perlu adanya validasi terhadap ciri citra dari objek manusia agar ketika terdapat jemuran dipinggir jalan tidak terdeteksi sebagai manusia.
2. Pengembangan sistem dalam mendeteksi objek dengan jangkauan *vision* hingga 360⁰ untuk memantau area titik buta pengendara.